

①9 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE
INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE
PARIS

①1 N° de publication : **2 605 075**
(à n'utiliser que pour les
commandes de reproduction)
②1 N° d'enregistrement national : **86 14179**
⑤1 Int Cl^a : F 16 H 25/22; B 27 B 27/08, 27/10; B 60 N
1/08, 1/08.

⑫ **DEMANDE DE BREVET D'INVENTION** A1

②2 Date de dépôt : 13 octobre 1986.

③0 Priorité :

④3 Date de la mise à disposition du public de la
demande : BOPI « Brevets » n° 15 du 15 avril 1988.

⑥0 Références à d'autres documents nationaux appa-
rentés :

⑦1 Demandeur(s) : *Société dite : ROCKWELL-CIM.* — FR.

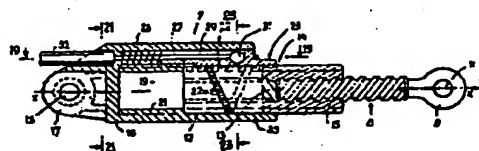
⑦2 Inventeur(s) : Claude Chevance.

⑦3 Titulaire(s) :

⑦4 Mandataire(s) : Cabinet Lavoix.

⑤4 Système de verrouillage d'un dispositif linéaire de réglage rapide et de blocage d'une pièce mobile par rapport à une pièce fixe.

⑤7 Le dispositif de réglage 7 comprenant une vis 8 et un écrou 12 engagés dans un boîtier 16, ce dernier et la vis coopérant avec les pièces fixe et mobile, le système de verrouillage comprend un cylindre verrouilleur 23 pourvu de filets intérieurs 24-26 conjugués de filets extérieurs 22 de l'écrou 12, et dans ces deux séries de filets sont ménagées des cannelures axiales complémentaires, de sorte que le verrouilleur 23 bloque en rotation l'écrou 12 quand leurs filets et cannelures respectives sont en prise; le verrouilleur 23 peut être commandé par un câble 28. Application au verrouillage notamment de dispositifs de réglage de guides de tables de machine à bois et de sièges de véhicules.



FR 2 605 075 - A1

La présente invention a pour objet un système de verrouillage d'un dispositif linéaire de réglage rapide et de blocage d'une pièce mobile par rapport à une pièce fixe.

5 La demande de brevet au nom de la Demanderesse, déposée le même jour que la présente demande et intitulée "Dispositif linéaire de réglage rapide et de blocage d'une pièce mobile par rapport à une pièce fixe, applicable notamment au réglage de guide de
10 table de machine à bois", décrit diverses formes de réalisation d'un tel dispositif.

Ce dispositif, constituant un vérin mécanique, est susceptible de recevoir des applications extrêmement nombreuses, par exemple pour régler le
15 guide d'une table de machine à bois, ou encore pour le réglage des positions des éléments d'un siège, notamment dans un véhicule automobile, un bateau ou un avion.

L'invention a pour but de réaliser un système de verrouillage avantageux de l'élément rotatif
20 (écrou) du couple vis-écrou du dispositif de réglage rapide décrit dans la demande de brevet précitée.

Le système visé par l'invention est destiné à assurer le verrouillage d'un dispositif linéaire de
25 réglage rapide et de blocage d'une pièce mobile par rapport à une pièce fixe, ce dispositif linéaire comprenant au moins un couple d'éléments vis-écrou portés par un boîtier coopérant avec les deux pièces fixe et mobile et dont l'angle de vis est suffisamment
30 élevé pour que le rendement de la translation vers la rotation soit légèrement positif, ledit système étant agencé pour pouvoir verrouiller l'élément rotatif du couple vis-écrou après réglage de la position de la pièce mobile.

Suivant l'invention, les moyens de verrouillage de l'écrou comprennent : une portion de cylindre verrouilleur pourvue de filets intérieurs conjugués de filets extérieurs de l'écrou, et dans ces deux séries de filets sont réalisées des cannelures complémentaires parallèles à l'axe de la vis, la portion de cylindre verrouilleur étant sollicitée par un organe élastique contre une butée solidaire du boîtier et en prise avec les cannelures de l'écrou en bloquant celui-ci en rotation, le dispositif étant alors au repos, un filetage étant formé dans le boîtier et similaire aux filets de l'écrou, de manière que l'écrou puisse tourner dans le filetage du boîtier en se déplaçant axialement dans celui-ci et dans les filets du verrouilleur, lorsque le cylindre verrouilleur n'est pas en prise avec l'écrou, et des moyens de commande manuelle permettant de déplacer axialement le cylindre verrouilleur pour le dégager des cannelures de l'écrou et déverrouiller ce dernier en rotation afin de lui permettre de tourner dans le filetage du boîtier.

La réalisation et la manoeuvre de ce système de verrouillage sont particulièrement simples et aisées.

D'autres particularités et avantages de l'invention apparaîtront au cours de la description qui va suivre, faite en référence aux dessins annexés qui en illustrent à titre d'exemple non limitatif une forme de réalisation :

- les Figures 1 à 4 sont des vues simplifiées mi-coupe axiale, mi-élévation de quatre formes de réalisation du dispositif linéaire de réglage auquel peut être incorporé le système de verrouillage selon l'invention;

- la Figure 5 est une vue en coupe axiale

3

d'un dispositif du type de celui de la Figure 1, équipé d'un premier mode de réalisation d'un système de verrouillage, de type connu;

5 - les Figures 6 et 7 sont des vues respectivement de dessus et en élévation latérale du dispositif de la Figure 5;

- la Figure 8 est une vue en coupe transversale suivant 8-8 de la Figure 5;

10 - la Figure 9 est une vue en plan partielle à échelle agrandie d'un détail du système de verrouillage du dispositif des Figures 5 à 9;

15 - la Figure 10 est une vue en coupe et élévation partielles suivant 10-10 de la Figure 11 d'un dispositif de réglage rapide du type de celui de la Figure 1, équipé d'un second mode de réalisation du système de verrouillage, de type connu;

- la Figure 11 est une vue en plan et en coupe partielle suivant 11-11 de la Figure 10;

20 - la Figure 12 est une vue en coupe transversale suivant 12-12 de la Figure 14 d'un dispositif de réglage du type de celui de la Figure 1, équipé d'un autre système de verrouillage;

25 - la Figure 13 est une vue mi-coupe axiale, mi-élévation avec arrachement du dispositif de la Figure 12;

- la Figure 14 est une vue en élévation longitudinale avec arrachement partiel du dispositif des Figures 12 et 13 et de son système de verrouillage;

30 - la Figure 15 est une vue en élévation longitudinale et coupe partielle d'un autre système de verrouillage de type connu du dispositif de réglage rapide;

- la Figure 16 est une vue en coupe transversale suivant 16-16 de la Figure 15;

- la Figure 17 est une vue en coupe transversale suivant 17-17 de la Figure 15;

5 - la Figure 18 est une vue en coupe axiale d'un dispositif de réglage rapide du type de celui de la Figure 2, équipé d'un mode de réalisation du système de verrouillage selon l'invention;

- la Figure 19 est une vue en coupe longitudinale suivant 19-19 de la Figure 18;

10 - la Figure 20 est une vue en élévation en bout du dispositif suivant la direction de la flèche F de la Figure 18;

- la Figure 21 est une vue en coupe transversale suivant 21-21 de la Figure 18;

15 - la Figure 22 est une vue en perspective d'une portion de cylindre verrouilleur, permettant le blocage en rotation de la noix du dispositif de réglage des Figures 18 à 21;

- la Figure 23 est une vue en coupe transversale suivant 23-23 de la Figure 18;

20 - la Figure 24 est une vue en perspective simplifiée de l'ossature d'un siège de véhicule équipé de plusieurs dispositifs linéaires de réglage;

25 - les Figures 25 et 26 sont des vues respectivement de dessus en plan et en élévation longitudinale illustrant l'implantation du dispositif de réglage des Figures 18 à 24 et de son système de verrouillage selon l'invention sur un siège de véhicule pour le réglage longitudinal de l'assise de ce siège;

30 - la Figure 27 est une vue en élévation en bout, avec coupe partielle, du dispositif des Figures 25 et 26;

- la Figure 28 est une vue de dessus en plan d'une table de machine à bois équipée, pour le réglage de son guide, d'un dispositif de réglage rapide;

- la Figure 29 est une vue en coupe axiale verticale d'un tabouret réglable en hauteur au moyen d'un dispositif de réglage rapide;

- les Figures 30 et 31 sont des vues en coupe axiale de l'application du système de verrouillage des Figures 18 à 23 respectivement au dispositif de réglage rapide de la Figure 1 et de la Figure 3.

On a représenté à la Figure 1 un premier mode de réalisation du dispositif linéaire de réglage rapide d'une pièce mobile par rapport à une pièce fixe non représentées. Ce dispositif comprend une vis 48 qui traverse un écrou 45 disposé dans un logement intérieur d'un boîtier 46 avec interposition de chemins de billes 47 de roulement.

Le perçage de l'écrou 45 est pourvu d'un taraudage en prise avec le filetage 48a de la vis 48 et l'écrou 45, et bloqué en translation axiale à l'intérieur du boîtier 46. Il est donc mobile uniquement en rotation autour de l'axe X-X' de la vis 48, laquelle est mobile en translation et fixe en rotation. La vis 48 comporte un oeillet terminal 48b permettant de la solidariser avec la pièce mobile à régler, tandis que le boîtier 46 est solidaire de la pièce fixe. L'angle de la vis 48, c'est-à-dire l'angle d'inclinaison de ses filets sur une perpendiculaire à l'axe X-X' (également appelé angle d'hélice ou angle de filet) est choisi de manière à être suffisamment élevé pour que le rendement de la translation de la vis 48 vers la rotation de l'écrou 45 soit légèrement positif. Le dispositif peut être muni d'un système de verrouillage non représenté, permettant de bloquer l'écrou 45 en rotation et par conséquent la vis 48 en translation, lorsque celle-ci est dans la position correspondant au réglage voulu pour la pièce mobile.

Une poussée axiale sur la vis 48 dans l'un ou l'autre sens se traduit, dans ce dispositif, uniquement par une rotation de l'écrou 45 dans son boîtier 48.

5 Dans le second mode de réalisation du dispositif illustré à la Figure 2, le dispositif 49 comprend une vis 52 mobile en translation et fixe en rotation, un écrou 51 présentant un taraudage coopérant avec le filetage de la vis ainsi qu'un filetage extérieur 53 dont le pas est contraire à celui du taraudage intérieur traversé par la vis 52. L'écrou 51 traverse une noix 54 pourvue d'un taraudage 50 et apte à être solidarisée avec la pièce fixe (non représentée) à régler, tandis que la vis 52 est solidaire de la pièce mobile. Ainsi l'écrou 51 est mobile à la fois en translation et en rotation lorsqu'un effort axial H est exercé sur la vis 52 par la pièce mobile. La noix 54 est susceptible de porter un système de verrouillage (non représenté) de l'écrou 51. Comme dans la réalisation précédente, l'angle de la vis 52 est choisi de manière à être suffisamment élevé pour que le rendement de la translation vers la rotation soit légèrement positif.

La Figure 3 illustre un troisième mode de réalisation du dispositif de réglage, dans lequel celui-ci comporte un écrou 57 présentant un logement intérieur 58 et dans les extrémités duquel sont agencés deux taraudages de pas contraires qui coopèrent chacun avec une vis 56a, 56b, ces deux vis ayant des pas inverses. L'écrou 57 est monté rotatif dans un boîtier 59 de support également traversé par les vis 56a, 56b. L'angle de celles-ci étant choisi pour que le rendement de la translation vers la rotation soit légèrement positif, et l'une des vis 56a, 56b étant solidaire de la pièce mobile (non représentée) à ré-

gler, tandis que l'autre vis est solidaire de la pièce fixe, l'écrou 57 est déplaçable à la fois en rotation et en translation sous l'action d'un effort axial tel que Y, exercé sur la vis solidaire de la pièce mobile.

5 Bien entendu, le boîtier 58 accompagne le mouvement en translation de l'écrou 57. Le boîtier 58 peut être muni de moyens de verrouillage (non représentés) de l'écrou 57, et par conséquent de blocage de la vis reliée à la pièce mobile.

10 Dans le quatrième mode de réalisation illustré à la Figure 4, le dispositif de réglage comprend une vis 150 portant deux filetages 150a, 150b à pas contraires qui coopèrent chacun avec un écrou 151, 152 dont l'un est relié à la pièce fixe et l'autre à la
15 pièce mobile à régler, par des œillets respectifs 153, 154. La vis 150 traverse un boîtier 155 pouvant être muni de moyens de verrouillage de la vis 150. Un effort exercé parallèlement à l'axe de la vis 150 sur l'écrou (153 ou 154) mobile en translation, à partir
20 de la pièce mobile, déplace la vis 150 à la fois en translation et en rotation.

Dans la réalisation illustrée aux Figures 5 à 9, le dispositif de réglage ou vérin mécanique 62 est du type de celui de la Figure 1 et comprend une
25 vis 63 dont l'extrémité 63a est adaptée pour être articulée sur une pièce à régler, mobile par rapport au support fixe 64 du dispositif 62. La vis 63 traverse de part en part un boîtier 65 articulé par un pivot 66 sur le support 64. Le pivot 66 est perpendi-
30 culaire à l'axe de la vis 63, afin de permettre le pivotement de l'ensemble du dispositif 62 autour du pivot 66 pour accompagner les déplacements de la pièce à régler.

La vis 63 traverse également axialement un

écrou 67 logé dans le boîtier 65 et fixe en translation, guidé en rotation par des billes 68 de roulement maintenues par une douille 69. L'écrou 67 est maintenu bloqué en rotation, lorsque le dispositif est au repos, par un élément verrouilleur 71 traversé axialement par la vis 63 et portant des dents ou crabots radiaux 72 susceptibles de venir en prise avec des crabots correspondants 73 de l'écrou 67, sous la poussée d'un ressort 74 disposé dans le boîtier 65 coaxialement à la vis 63 et prenant appui sur le fond de ce boîtier. Le déverrouillage de l'écrou 67 peut être obtenu par un levier 75 articulé sur le boîtier 65 autour d'un axe transversal de celui-ci, et qui est muni d'oreilles latérales 76 pouvant entraîner en translation axiale deux ergots 77 solidaires du verrouilleur 71 et faisant saillie latéralement à travers la paroi du boîtier 65 dans des boutonnières correspondantes 78.

Ainsi, lorsqu'on fait basculer le levier 75 dans le sens de la flèche K (Figure 18), les oreilles 76 font coulisser les ergots 77 et le verrouilleur 71, autour de la vis 63 dans le sens qui écarte le verrouilleur 71 de l'écrou 67, ce qui dégage les crabots 72 des crabots 73 et rend l'écrou 67 libre en rotation.

On remarque (Figure 9) que les dents ou crabots 72, 73 présentent des extrémités pointues 72a, 73a complémentaires, prolongées latéralement par des plats 72b, 73b permettant d'empêcher un décrabotage naturel éventuel.

Le déverrouillage de l'écrou 67 par manoeuvre du levier 75 s'effectue contre la force de rappel du ressort 74, qui replace automatiquement le verrouilleur 71 en prise avec l'écrou 67 et le bloque en

rotation dès que le levier 75 est relâché.

Ce type de verrouillage à crabotages peut supporter des efforts élevés, mais la réalisation d'un pas de réglage fin dans un encombrement réduit s'avère difficile.

La forme de réalisation des Figures 10 et 11 montre un dispositif de réglage du type de celui de la Figure 1, équipé de moyens, connus en soi, de déverrouillage en rotation de l'écrou 79, traversé par une vis 81. Ces moyens comprennent, disposées de manière diamétralement opposée, de part et d'autre de l'écrou 79 entre ce-lui-ci et les parois longitudinales d'un boîtier 82, deux paires de rouleaux parallèles 83, 84, élastiquement sollicités en appui sur l'écrou 79 par des ressorts à lames 85 prenant appui sur la paroi du boîtier 82, de façon à bloquer l'écrou 79 en rotation.

Le dispositif comprend également des coins 86 engagés entre les extrémités opposées des rouleaux 83, 84, ainsi que des moyens pour faire avancer les coins 86 entre les rouleaux de manière à les écarter et à débloquer ainsi l'écrou 79, ou pour escamoter ces coins 86 afin de verrouiller l'écrou 79. Dans l'exemple illustré aux Figures 10 et 11, ces moyens comprennent une pince 87 formée par deux mâchoires 88, 89, la mâchoire 88 étant en L et la mâchoire 89 étant articulée sur une extrémité de la mâchoire 88. Chaque extrémité des mâchoires 88, 89 porte un coin 86, et la mâchoire 89 est de plus articulée en 91 sur un élément 92 fixé extérieurement au boîtier 82, par exemple par soudure.

Lorsque ce système de verrouillage est au repos, comme représenté à la Figure 11, les ressorts 85 appliquent les rouleaux 83, 84 sur l'écrou 79 bloqué en rotation. Si maintenant on exerce sur la

mâchoire 88 un effort T parallèle à l'axe de la vis 81, l'ensemble de la mâchoire 88 se déplace dans le sens de l'effort T parallèlement à la vis 81, de sorte que le coin 86 de la mâchoire 88 s'enfonce entre les
5 rouleaux 83. En même temps, la mâchoire 89 bascule autour de son articulation fixe 91, de sorte que le coin associé 86 pénètre également entre les rouleaux 83, 84. Ces derniers sont écartés de l'écrou 79 à l'encontre de la force de rappel des ressorts 85, et
10 l'écrou 79 est libéré en rotation.

Ce système de verrouillage par coincement présente l'inconvénient de développer des efforts radiaux beaucoup trop importants sur le boîtier.

Le dispositif de commande du déverrouillage
15 de l'écrou 79 du vérin mécanique, également du type de celui de la Figure 1, représenté aux Figures 12 à 14 est connu en soi. Il comprend une paire de mâchoires 95 respectivement solidaires d'un profilé 96 et pouvant s'écarter de l'écrou 79 en glissant sur des
20 guides 97 intérieurs du boîtier 98. Les mâchoires 95 présentent une courbure égale à celle de l'écrou cylindrique 79 afin de pouvoir s'appliquer sur celui-ci, sous l'action d'un ressort 99, et sont susceptibles d'être écartées de l'écrou 79 par la ro-
25 tation d'un levier 101 dont une extrémité coudée 102 est engagée rotativement dans une excroissance 103 de la paroi du boîtier 98. L'extrémité 102 porte deux doigts 104 en contact chacun avec une plaque 105 solidaire d'une extrémité du profilé correspondant 96.
30 Chaque plaque 105 présente un bord 105a incliné sur l'axe de la vis 81 et en contact avec le doigt correspondant 104. Au repos, le ressort 99 maintient les mâchoires 95 appliquées sur la surface de l'écrou 79, qui est ainsi verrouillé en rotation. Lorsqu'on

abaisse le levier 101, les doigts 104 exercent sur les plaques respectives 105 des forces de sens opposés, qui écartent l'une de l'autre les mâchoires 95, l'écrou 79 étant ainsi déverrouillé en rotation.

5 De même que le système à coincement, ce système de verrouillage par mâchoires a le désavantage de faire subir au boîtier des efforts radiaux beaucoup trop importants.

10 Les Figures 15 à 17 représentent un autre mode de réalisation du dispositif de réglage, une moitié seulement de celui-ci étant visible à la Figure 15 et la seconde moitié étant symétrique de la première par rapport à un plan transversal médian. Ce dispositif est du type de celui de la Figure 3 et
15 comprend un écrou 112 traversé par une vis 113 et logé dans un boîtier 114, cet écrou étant guidé en rotation par des chemins de billes 115. L'extrémité 116 de l'écrou 112 fait saillie axialement à l'extérieur du boîtier 114 et comporte deux secteurs cylindriques
20 identiques 117, qui s'étendent axialement entre l'extrémité du boîtier 114 et la partie terminale 116. Sur son côté tourné vers le boîtier 114, cette dernière est munie d'une denture 118 dans laquelle peut venir en prise une denture complémentaire 119 d'un
25 crabot 121 constitué de deux secteurs 122 complémentaires des secteurs 117 entre lesquels ils peuvent coulisser.

Le crabot 121 est soumis à l'action d'un organe élastique 120, qui prend appui sur l'extrémité du
30 boîtier 114 et pousse le crabot 121 axialement en engagement de denture avec la denture 118, ce qui maintient normalement celle-ci verrouillée en rotation.

Le dispositif de commande du déverrouillage de l'écrou 112 comprend, de manière connue en soi,

12

pour chacune des deux vis 113, une pièce 127, constituée par exemple d'une tôle emboutie, qui enveloppe partiellement le boîtier 114. Chaque pièce 127 est munie, à son extrémité située en regard du
5 crabot 121, de deux ailes latérales 128 présentant chacune un bord 128a incliné sur un plan perpendiculaire à l'axe de la vis 113 et en contact avec un doigt latéral 129 saillant latéralement du crabot 121. A son extrémité opposée aux ailes 128, la tôle
10 127 est munie de deux extensions latérales 131 appliquées contre le boîtier 114 et permettant la préhension manuelle de la tôle 127 pour la faire pivoter autour du boîtier 114.

L'organe élastique 120 tendant à maintenir
15 le crabot 121 en prise avec les dents 119, une rotation de la tôle 127 dans le sens de la flèche portée sur la Figure 28, grâce aux extensions 131, fait tourner les ailes 128, de telle sorte que leurs bords 128a exercent sur les doigts 129 une force qui provoque le
20 retrait axial du crabot 121 contre la sollicitation du ressort de rappel 120, ce qui déverrouille l'écrou 112. Inversement, lorsque l'organe de commande 127 est relâché, la pression du ressort 120 sur le crabot 121 provoque, par l'intermédiaire des doigts 129, le
25 retour de la tôle 127 à sa position initiale et le verrouillage de l'écrou 112.

Ce système de verrouillage par crabotage présente les mêmes inconvénients que celui des Figures 5 à 9.

30 Description du mode de réalisation des Figures 18 à 23

Le vérin mécanique 7 comprend une vis 8 dont une extrémité 9 est percée d'une boutonnière 11, de manière à pouvoir être articulée sur la pièce mobile à

13

réglé, ou sur la pièce fixe, et un écrou 12 percé d'un logement axial 13 présentant un taraudage 14 adapté pour coopérer avec le filetage 15 de la vis 8. L'écrou 12 est lui-même logé dans un boîtier ou corps 5 16 rendu solidaire de l'une des deux pièces fixe et mobile par une oreille terminale 17 percée d'une boutonnière 18.

Dans le boîtier 16 est ménagé un logement axial 19 recevant l'écrou 12, et la paroi du logement 10 19 présente un filetage 21 adapté pour coopérer avec des filets 22 complémentaires de l'écrou 12 formés extérieurement à celui-ci, de manière à permettre à l'écrou 12 de tourner à l'intérieur du boîtier 16 autour de l'axe général X-X du vérin mécanique 7, dans 15 des conditions qui seront précisées ci-après. Dans l'exemple décrit, les filets 22 sont au nombre de trois.

D'autre part, le dispositif 7 est équipé de moyens de verrouillage et de déverrouillage de l'écrou 20 12 conformes à l'invention, permettant de bloquer celui-ci en rotation ainsi que la vis 8 en translation, ou au contraire de libérer l'écrou 12 en rotation et ainsi permettre un déplacement en translation axiale de la vis 8 à l'intérieur de l'écrou 12. En effet, la 25 vis 8 étant articulée par son extrémité 9 sur une pièce mobile ou fixe, ne peut tourner autour de son axe X-X, de sorte que, lorsque cette vis 8 est soumise à une poussée axiale F, elle ne peut se déplacer en translation axiale dans l'écrou 12 que si ce dernier 30 est libre en rotation.

Dans l'exemple décrit, ces moyens de verrouillage de l'écrou 12 comprennent : une portion de cylindre verrouilleur 23 pourvue de filets intérieurs 24, 25, 26 conjugués des filets 22 de l'écrou 12 (donc

également au nombre de 3 dans cet exemple), et dans ces deux séries de filets 22-26 sont réalisées des cannelures respectives 22a; 24a, 25a, 26a complémentaires, parallèles à l'axe X-X. Le cylindre verrouilleur 23 est logé dans un compartiment longitudinal 27 du boîtier 16, s'étendant parallèlement au logement 19. D'autre part, le filetage intérieur 21 est interrompu sur un secteur angulaire égal à celui occupé par la portion de cylindre verrouilleur 23, comme on le voit à la Figure 23. De ce fait, si le cylindre verrouilleur 23 se trouve dans une position axiale telle que ses filets 24-26 sont dans le prolongement radial des filets du filetage 21, les filets 24-26 forment avec ceux-ci un filetage unique. Ceci autorise donc la rotation de l'écrou 12 ainsi que son déplacement axial dans le boîtier 16 par coopération de ses filets 22 avec le filetage 21 mis en phase avec les filets 24-26.

Le verrouilleur 23 est sollicité par un organe élastique 28, constitué par un ressort hélicoïdal coaxial à un câble 29 dont une extrémité est rendue solidaire du verrouilleur 23 par un arrêt 31 disposé dans un évidement correspondant du verrouilleur 23. Le câble 29 s'étend ainsi dans le compartiment 27 et traverse le corps 16 à l'extérieur duquel il est enveloppé dans une gaine 32. Le câble 29 est muni à son extrémité opposée à l'arrêt 31 d'un élément de commande (non représenté), par exemple une poignée manuelle. Le ressort 28 prend appui sur un fond du compartiment 27 et exerce sur une extrémité du verrouilleur 23 une poussée sensiblement parallèle à l'axe X-X, qui tend à maintenir le verrouilleur 23 en butée axiale contre un moyen de retenue tel qu'un jonc 33 partiellement logé dans une gorge correspondante de

15

la périphérie du boîtier 16.

Le logement 27 est dimensionné de manière à autoriser des déplacements axiaux alternés du verrouilleur 23 et à guider par ses parois ces déplacements (Figure 19).

Le fonctionnement du dispositif de réglage 7 est le suivant :

La vis 8 étant articulée par son extrémité 9 sur une pièce mobile à régler et le boîtier 16 étant articulé par son extrémité 17 sur une pièce fixe par rapport à la pièce mobile (ou inversement), et le vérin 7 étant au repos, la poussée du ressort 28 sur le verrouilleur 23 maintient celui-ci en butée contre le jonc 33, dans une position axiale où ses filets 24-26 sont décalés par rapport au filetage 21, d' $1/6$ du pas total des filets de ce filetage. De ce fait, les filets 24-26 sont en prise avec les filets 22 par emboîtement de leurs cannelures complémentaires 22a et 24a-26a respectives. Ainsi, l'écrou 12 est verrouillé en rotation dans le boîtier 16, et une poussée axiale F exercée sur la vis 8 ne permet pas à celle-ci d'exécuter une translation axiale dans l'écrou 12, la vis 8 restant donc immobilisée.

Si maintenant on veut régler la position de la pièce mobile sur laquelle est articulée la vis 8 (ou le corps 16), on exerce sur le câble 29 une traction à l'encontre de la force de rappel du ressort 28. Cette traction est transmise par l'arrêt 31 au verrouilleur 23 qui recule dans son compartiment 27, de sorte que les filets 24-26 et leurs cannelures 24a-26a se dégagent des filets 22. Au terme de ce retrait axial du verrouilleur 23, les filets 24-26 viennent se placer dans le prolongement radial des filets du filetage 21 qu'ils complètent pour former un filetage uni-

que, permettant à l'écrou 12 de tourner librement dans le boîtier 16. Ainsi, après déverrouillage de l'écrou 12, une poussée axiale F sur la vis 8 se traduit par un double mouvement : la vis 8 provoque la rotation de l'écrou 12 à l'intérieur duquel elle s'enfonce par coopération des filetages 14 et 15, et l'écrou 12 exécute une translation axiale dans le boîtier 16 à l'intérieur duquel il s'enfonce.

Bien entendu, si une poussée axiale opposée à la poussée F est exercée sur la vis 8, cela provoque les mouvements relatifs inverses des précédents des pièces 8 et 12. Lorsque la pièce mobile a atteint la position désirée, on relâche le câble de commande 29, de sorte que le ressort 28 rappelle le verrouilleur 23 dans sa position initiale. Ses filets 24-26 viennent ainsi à nouveau en prise avec les filets 22 par emboîtement des cannelures 22a et 24a-26a, ce qui bloque à nouveau l'écrou 12 en rotation et la vis 8 en translation.

Les déplacements axiaux du verrouilleur 23 sont guidés par les parois longitudinales du logement 27 (Figure 3) et de même les déplacements du câble 29 sont guidés par un logement correspondant sur la surface du verrouilleur 23.

Applications du dispositif linéaire de réglage rapide ou vérin mécanique

La Figure 24 illustre un exemple d'application du dispositif de réglage rapide au réglage des éléments constitutifs d'un siège, qui peut être celui d'un véhicule (automobiles, avions, bateaux), ou d'une installation fixe quelconque.

Ce siège comporte une ossature 1 constituée d'une armature 2 de dossier, d'une assise 3 sur laquelle est articulée l'armature 2, de deux glissières

latérales 4, reliées chacune à l'assise 3 par deux biellettes 5 articulées sur l'assise 3 et sur les glissières 4, ces dernières étant montées coulissantes dans des glissières 6 fixées au plancher 35.

5 L'ossature 1 est équipée de plusieurs dispositifs linéaires de réglage constituant autant de vérins mécaniques permettant le réglage des trois éléments constitutifs du siège : deux vérins 7a sont articulés, d'une part sur les extrémités inférieures
10 de l'armature 2, et sur l'assise 3 pour permettre le réglage de l'inclinaison de l'armature 2 et donc du dossier, deux vérins 7b sont articulés, d'une part sur les glissières fixes 6 et d'autre part sur les glissières mobiles 4 afin de permettre le réglage de la
15 position longitudinale de l'assise 3 sur le plancher, et deux vérins 7c sont articulés, d'une part sur les glissières mobiles 4, et d'autre part sur l'assise 3 pour permettre le réglage en hauteur de cette dernière.

20 Les boîtiers des vérins 7a sont articulés sur l'assise 3 autour d'un axe perpendiculaire à la vis afin de pouvoir basculer autour de cet axe pour suivre les déplacements angulaires du dossier 2 sur lequel la vis est articulée. Inversement, cette dernière
25 peut être articulée sur l'assise 3 et le boîtier sur le dossier 2.

Les boîtiers des vérins 7c sont adaptés pour être articulés sur les glissières 4 solidaires de l'assise 3 et qui peuvent coulisser dans les glissières fixes 6, tandis que les vis sont articulées sur
30 l'assise 3, afin de permettre de régler la hauteur de l'assise 3 au-dessus du plancher 35. Bien entendu, cet agencement peut être inversé, les vis étant articulées sur les glissières 4 et les boîtiers articulés sur

l'assise 3.

Enfin, les boîtiers des vérins 7b peuvent être solidarisés avec les glissières fixes 6 et les vis solidarisées avec l'assise 3, afin de permettre le réglage longitudinal de cette dernière. Inversement, les vis peuvent être solidarisées avec les glissières fixes 6, tandis que les boîtiers sont solidaires de l'assise 3.

Les Figures 25 à 27 illustrent l'implantation d'un dispositif de réglage 7, donc conforme au mode de réalisation des Figures 18 à 23, par une attache 20 sur une glissière 36 pouvant coulisser sur une glissière 37 fixée à un plancher, par exemple de véhicule, pour le réglage de la position longitudinale de l'assise (non représentée) du siège, le vérin 7 étant positionné à l'avant du siège. La vis 8 est représentée dans sa position de sortie maximum de l'écrou 12, lui-même dans sa position de sortie maximum du boîtier 16. L'extrémité 9 de cette vis est articulée sur deux cornières 39, 41 solidarisées avec la glissière fixe 37, par exemple par des rivets 42. Des billes de roulement 43 sont classiquement interposées entre les glissières 36 et 37.

La Figure 28 illustre l'application d'un dispositif 163 au réglage du guide 164 d'une table 165 de machine à bois, munie par exemple d'une scie circulaire 166, ou d'une toupie, ou d'une dégauchisseuse, etc. Jusqu'à présent, le réglage du guide 164 est assuré par un système à boutonnière et serrage par écrou, qui est avantageusement remplacé par le dispositif 163. Celui-ci est du type de la Figure 3, donc à deux vis 167, 168 et pourvu d'un système de verrouillage 169 à levier d'actionnement manuel 170. La vis 167 est articulée sur une bielle 171

elle-même articulée à son extrémité opposée sur une oreille 172 du guide 164. La vis 168 et une seconde bielle 173 sont articulées sur une seconde oreille 174 du guide 164, l'extrémité opposée de la bielle 173 étant articulée autour d'un pivot fixe 175, le pivot 176 d'articulation de la vis 167 et de la bielle 171 étant également fixe sur la table 165.

Les points d'articulation 172, 174, 175 et 176 constituent les sommets d'un parallélogramme dont deux 175 et 176 sont fixes, les deux autres étant déplaçables lorsque le système 169 est déverrouillé. On peut alors en effet faire pivoter les biellettes 171, 173, ce qui permet de déplacer le guide 164 parallèlement à lui-même et ainsi de faire varier la cote d'entre celui-ci et la scie circulaire 166, la diagonale du parallélogramme variant au cours de ce déplacement.

Le système de verrouillage 169 est agencé pour pouvoir bloquer la rotation de l'écrou associé aux tiges 167, 168, cet écrou étant alors convenablement pourvu d'un filetage extérieur pouvant venir en prise avec celui du système de verrouillage 169.

La Figure 29 montre l'application du dispositif de réglage rapide au réglage en hauteur de l'assise 177 d'un tabouret 178 dont le pied est constitué par un disque 179 d'appui sur le sol et d'une vis 180. Celle-ci fait partie d'un dispositif de réglage du type de celui de la Figure 2, qui comprend donc un écrou 181 présentant un taraudage qui coopère avec le filetage 180a de la vis 180, et un filetage 182 coopérant avec le taraudage d'un boîtier 183 portant à son extrémité supérieure l'assise 177. Un ressort 184 est logé dans le boîtier 183, en prenant appui sur l'écrou 181 et en exerçant sur l'assise 177 une poussée verticale dirigée vers le haut. Le

dispositif est complété par un système de verrouillage 185, agencé pour pouvoir bloquer l'écrou 181 en rotation.

Pour pouvoir régler la hauteur de l'assise 177, on déverrouille le boîtier 183 par rapport à l'écrou 181 en manoeuvrant le levier 186 du système de verrouillage 185. De ce fait, le ressort 184 pousse vers le haut l'assise 177 et le boîtier 183, qui entraîne l'écrou 181 en rotation dans le sens de la montée, car le rendement du système constitué par l'écrou fileté 181 et le boîtier taraudé 183 est réversible. Le pied 179, 180 restant fixe, l'assise 177 parcourt donc vers le haut le pas de ladite assise par rapport à l'écrou 181, augmenté du pas de ce dernier par rapport à la vis 180. Ainsi, si les deux pas précités sont égaux, l'assise 177 se déplace deux fois plus vite que l'écrou 181. On bloque l'assise 177 et l'ensemble du dispositif dans la position choisie en manoeuvrant le système de verrouillage 185, qui stoppe la rotation de l'écrou 181. Le système de verrouillage 185 comporte essentiellement un patin pourvu d'un taraudage qui coopère avec le filetage 182 et peut être écarté de celui-ci par le levier manuel 186.

Dans ses divers modes de réalisation et applications, le dispositif de réglage rapide permet le blocage de la pièce mobile dans la position choisie par un effort relativement faible comparativement à ceux supportés par le dispositif.

Le système de verrouillage des Figures 18 à 23 est appliqué dans cet exemple à un dispositif de réglage rapide du type de celui de la Figure 2. Mais il est également applicable aux dispositifs du type de ceux des Figures 1, 3 et 4.

La Figure 30 illustre ainsi l'application de ce système de verrouillage à un dispositif du type de celui de la Figure 1 :

5 La vis 187 traverse un écrou 188 taraudé et
pourvu d'un filetage extérieur 189 d'angle d'hélice
nul cannelé axialement, dont les cannelures peuvent
coopérer avec les cannelures complémentaires de filets
190 d'un verrouilleur cylindrique 191. Ce dernier et
10 l'écrou 188 sont logés dans un corps ou boîtier 192
sur l'une extrémité 192a duquel le verrouilleur 191
est sollicité en butée par un ressort 193 coaxial à un
câble 194 muni d'un arrêt terminal 195 logé dans un
évidement du verrouilleur 191. L'écrou 188 est monté
dans le boîtier 192 sur des chemins de billes 196.

15 La Figure 31 montre un dispositif de réglage
rapide à deux vis 197a, 197b associées à un écrou com-
mun 198 monté sur des chemins de billes 199 dans un
boîtier 200 dont une excroissance 201 sert de butée au
verrouilleur 191 poussé par le ressort 193 intérieur
20 au boîtier 200. Le verrouilleur 191, similaire à celui
de la Figure 30, est muni d'un filetage intérieur 190
cannelé axialement qui coopère avec un filetage exté-
rieur cannelé 202 de l'écrou 198. L'inclinaison des
filets du filetage 202 étant nulle.

25 Le fonctionnement des systèmes de verrouil-
lage des Figures 30 et 31 est similaire à celui des
Figures 18 à 23.

30 Dans le cas de la Figure 4, le boîtier 155
est alors taraudé et reçoit le cylindre verrouilleur,
et la portion centrale de la vis 150 est filetée pour
pouvoir coopérer avec le cylindre verrouilleur.

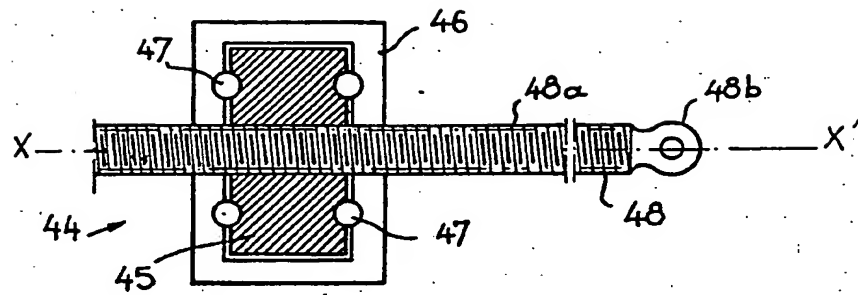
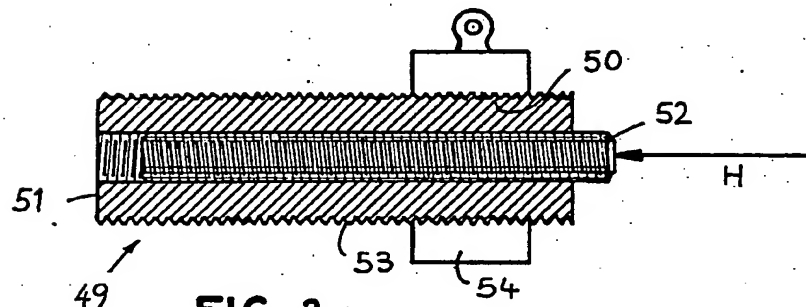
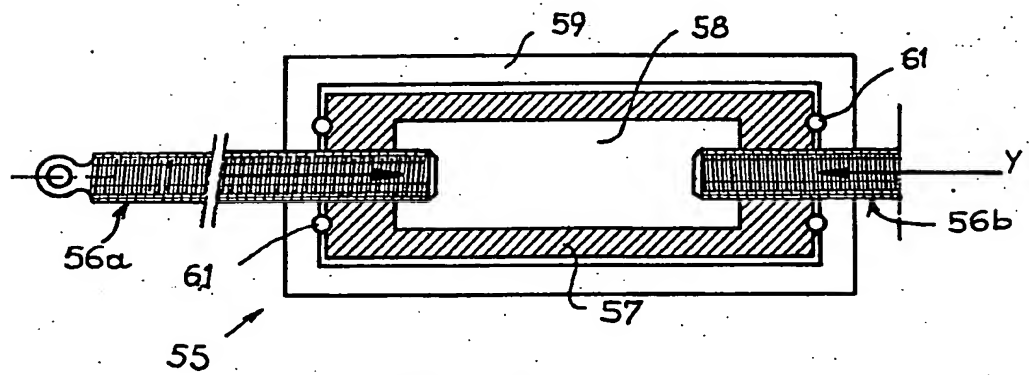
REVENDICATIONS

1 - Système de verrouillage d'un dispositif linéaire (7) de réglage rapide et de blocage d'une pièce mobile par rapport à une pièce fixe, ce dispositif linéaire comprenant au moins un couple d'éléments vis-écrou (8, 12) portés par un boîtier (16) coopérant avec les deux pièces fixe et mobile et dont l'angle de vis est suffisamment élevé pour que le rendement de la translation vers la rotation soit légèrement positif, ledit système étant agencé pour pouvoir verrouiller l'élément rotatif (12) du couple vis-écrou après réglage de la position de la pièce mobile, caractérisé en ce que les moyens de verrouillage de l'écrou (12) comprennent : une portion de cylindre verrouilleur (23) pourvue de filets intérieurs (24-26) conjugués de filets extérieurs (22) de l'écrou, et dans ces deux séries de filets sont réalisées des cannelures complémentaires (24a-26a) parallèles à l'axe (X-X) de la vis (8), la portion de cylindre verrouilleur (23) étant sollicitée par un organe élastique (28) contre une butée (33) solidaire du boîtier (16) et en prise avec les cannelures (22a) de l'écrou (12) en bloquant celui-ci en rotation, le dispositif (7) étant alors au repos, un filetage (21) étant formé dans le boîtier et similaire aux filets (22) de l'écrou, de manière que l'écrou (12) puisse tourner dans le filetage (21) du boîtier en se déplaçant axialement dans celui-ci et dans les filets (24-26) du verrouilleur (23), lorsque le cylindre verrouilleur (23) n'est pas en prise avec l'écrou, et des moyens de commande manuelle permettant de déplacer axialement le cylindre verrouilleur (23) pour le dégager des cannelures (22a) de l'écrou (12) et déverrouiller ce dernier en rotation afin de lui

permettre de tourner dans le filetage (21) du boîtier.

2 - Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que le verrouilleur (23) étant disposé dans un compartiment (27) du boîtier (16) dont les parois guident axialement le verrouilleur (23), les moyens de commande du verrouilleur comprennent un câble (29) dont une extrémité est solidaire du verrouilleur (23) et qui s'étend parallèlement à l'axe (X-X) de l'écrou (12) et de la vis (8), et ledit organe élastique de verrouillage est un ressort hélicoïdal (28) coaxial au câble (29), prenant appui sur une extrémité du compartiment (27) du boîtier et exerçant sur le verrouilleur (23) une poussée le maintenant en prise avec les cannelures axiales (22a) des filets extérieurs (22) de l'écrou (12) tant qu'une traction suffisante de sens opposé à cette poussée n'est pas exercée sur le câble.

3 - Dispositif selon la revendication 2, caractérisé en ce que le filetage (21) du boîtier (12) est interrompu sur un secteur angulaire égal à celui occupé par le cylindre verrouilleur (23), de telle sorte que les filets (24-26) de celui-ci puissent venir se placer en phase avec le filetage (21) du boîtier lorsque le cylindre verrouilleur (23) est en position de déverrouillage de l'écrou (12), qui peut alors tourner librement dans son logement délimité par le boîtier (16) et par le cylindre verrouilleur (23).

**FIG. 1****FIG. 2****FIG. 3**

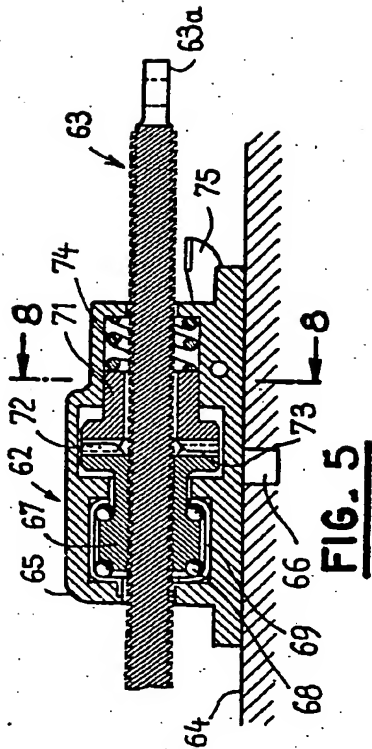


FIG. 5

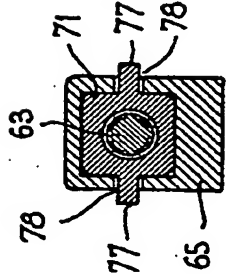


FIG. 8

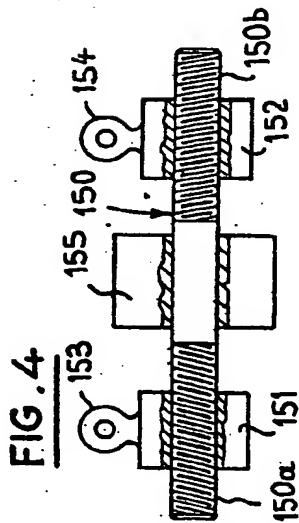


FIG. 4

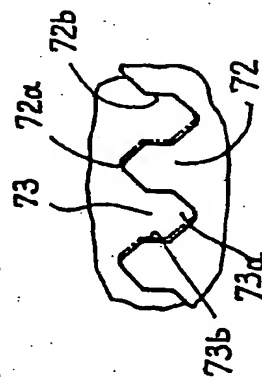


FIG. 9

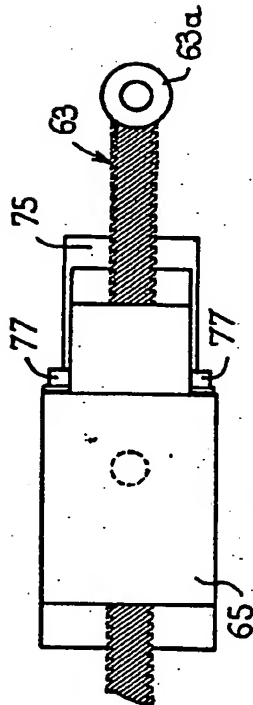


FIG. 6

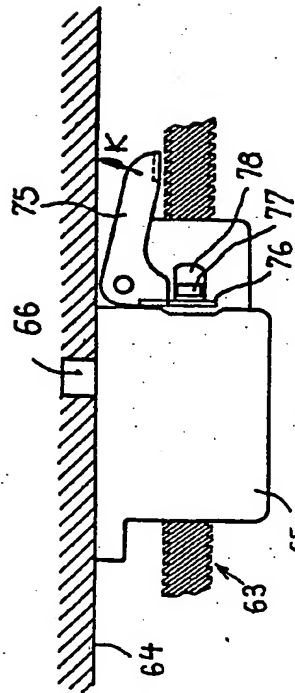
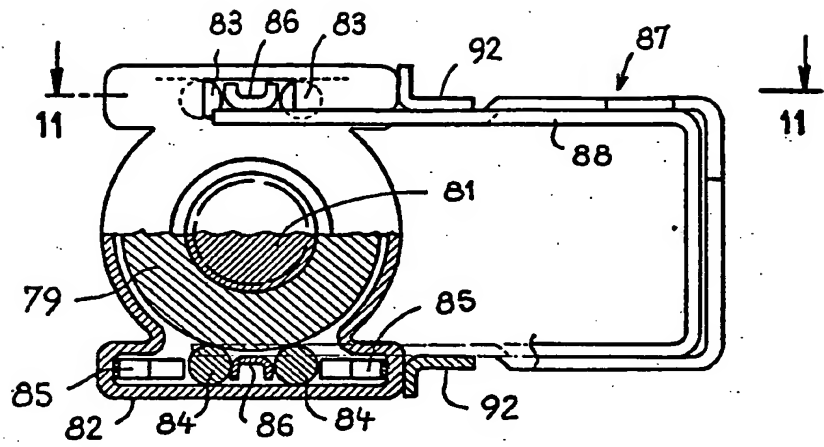
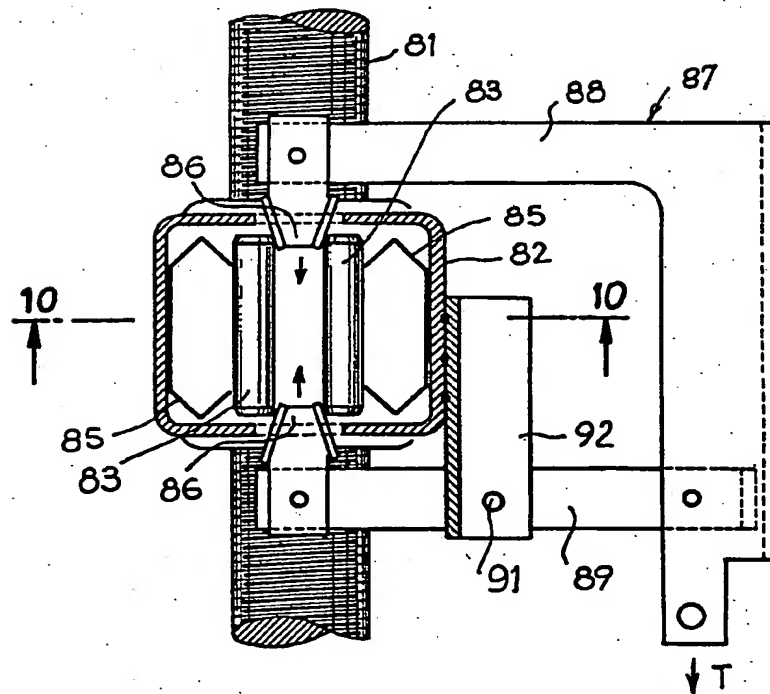


FIG. 7

3 / 11

**FIG. 10****FIG. 11**

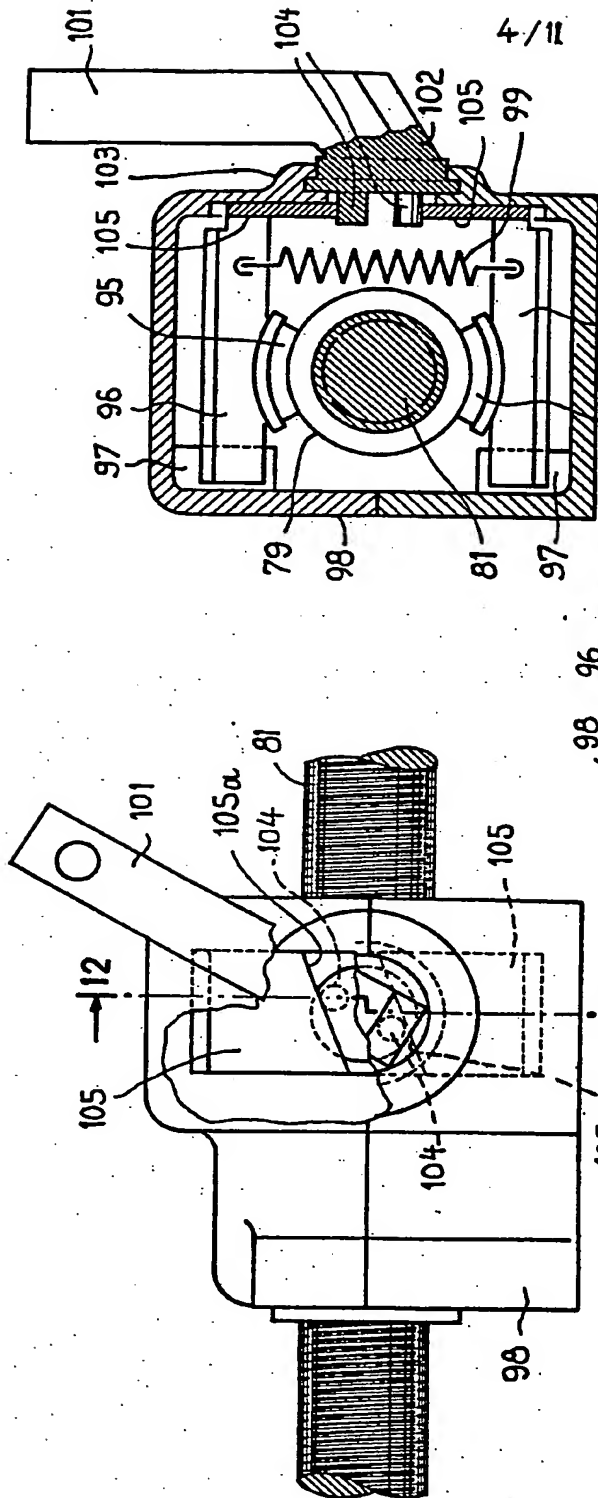


FIG. 12

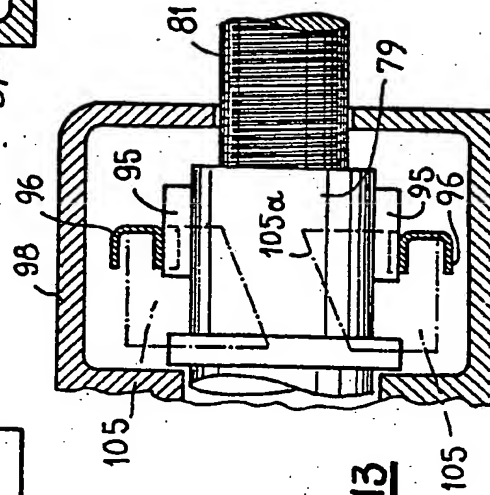
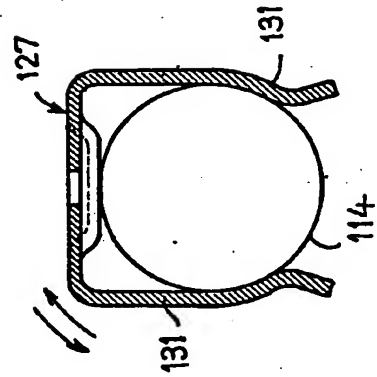
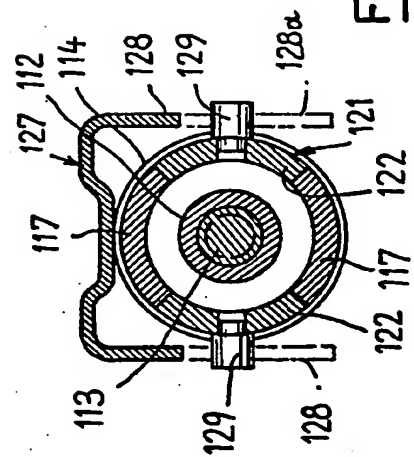
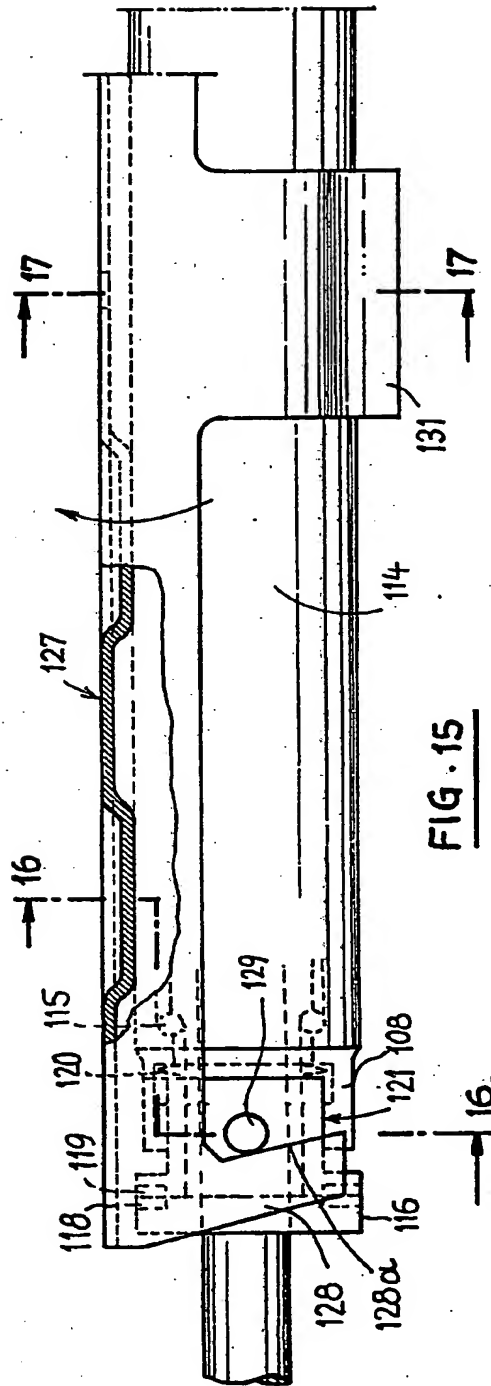
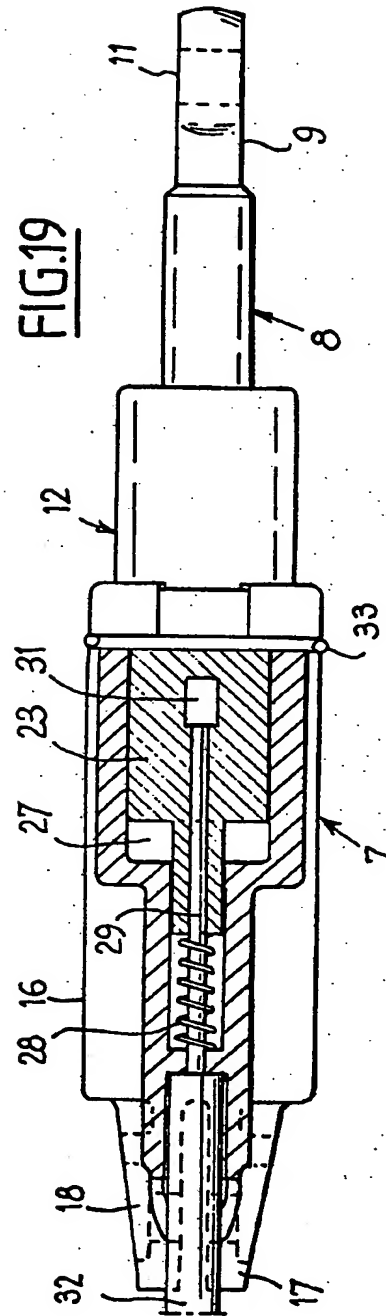
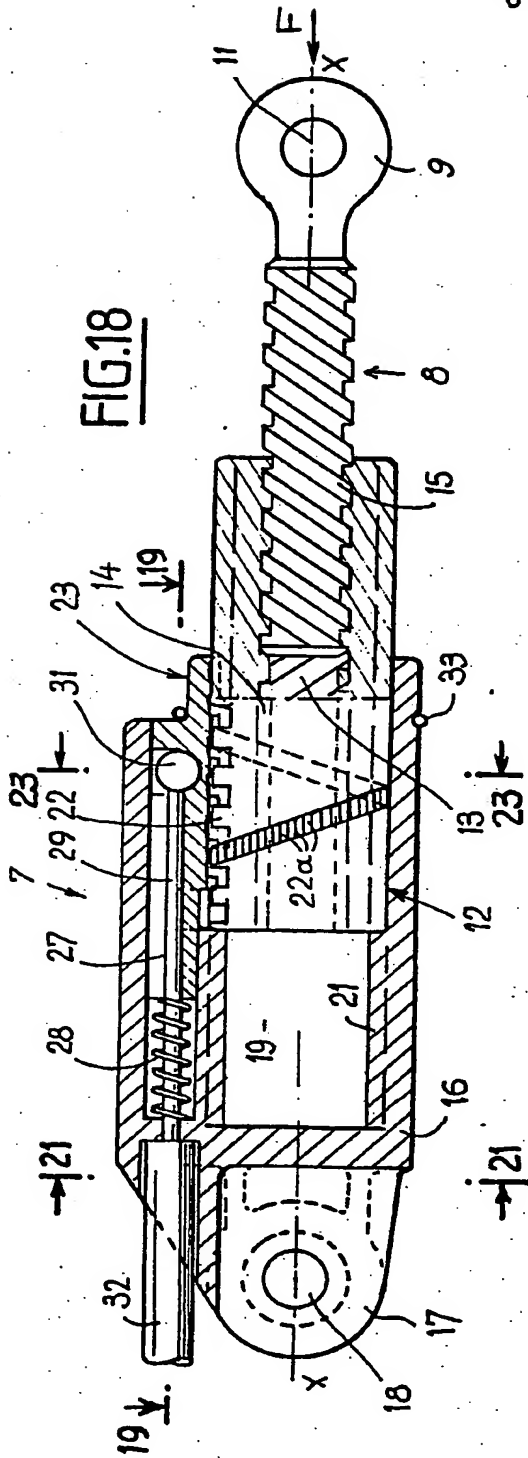
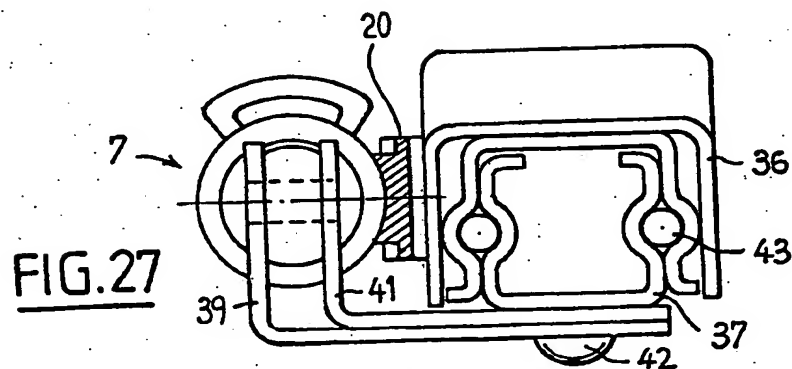
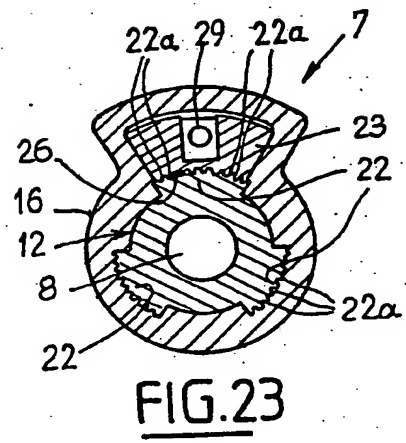
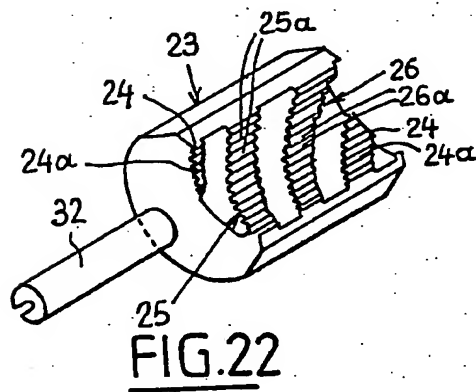
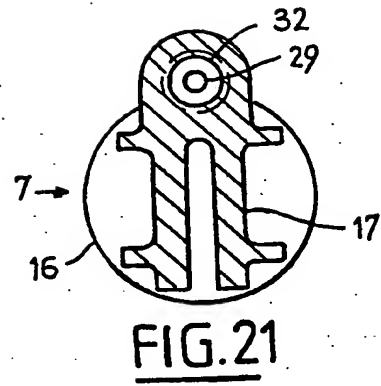
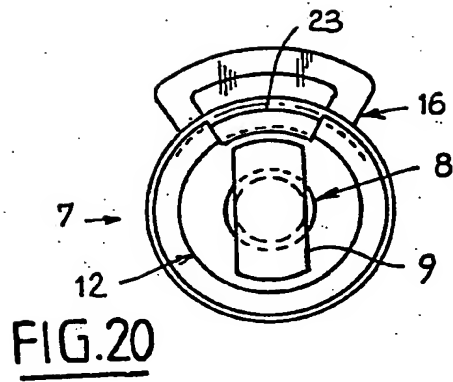


FIG. 13

FIG. 14







8/11

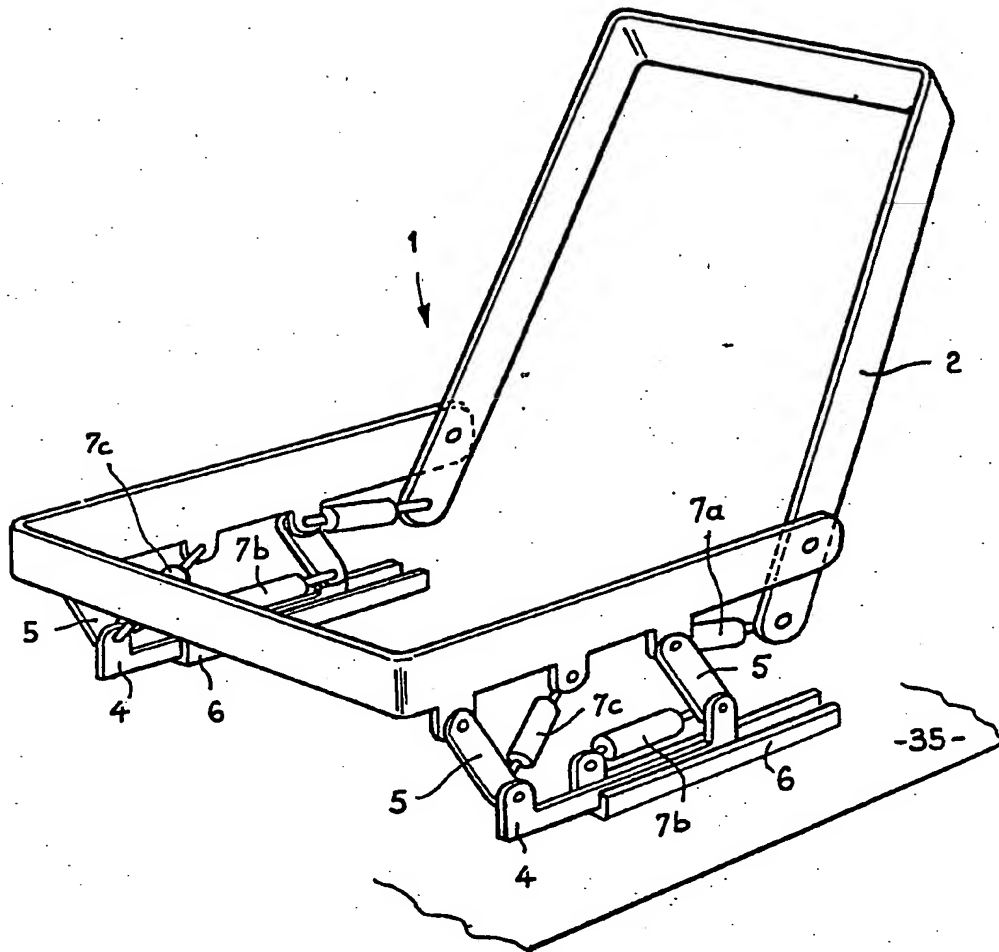
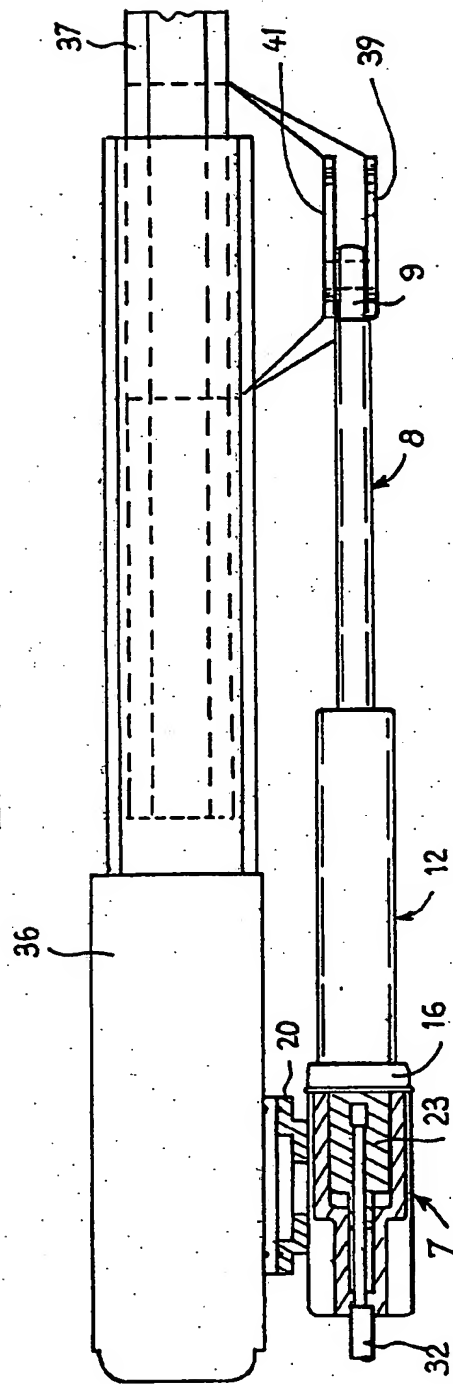
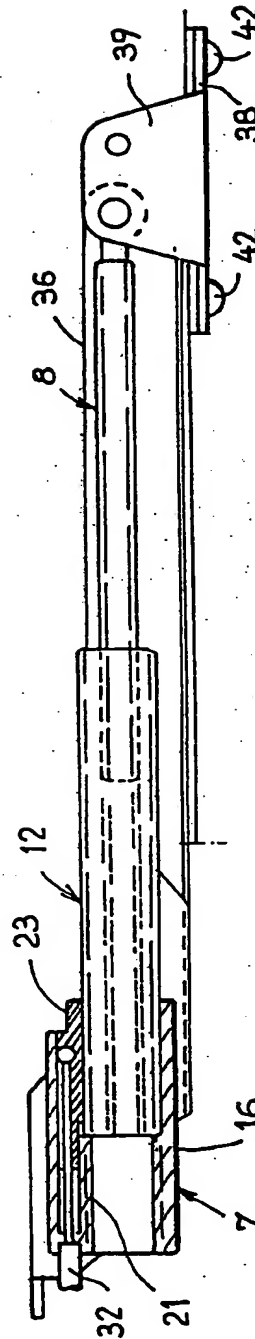
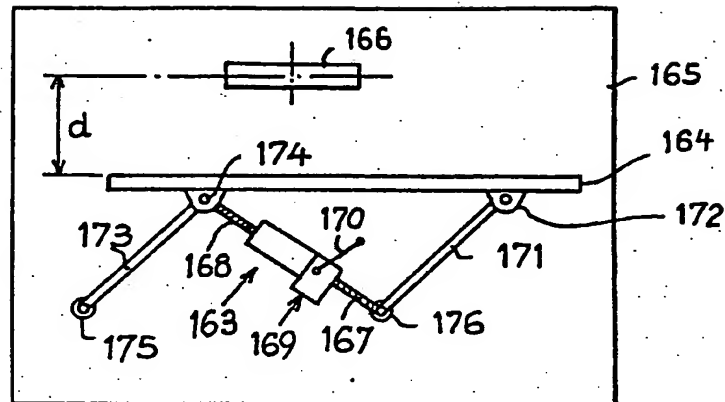
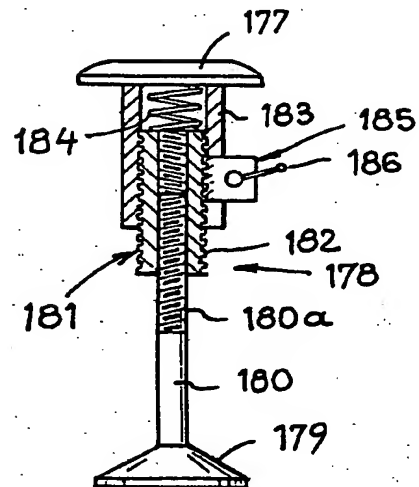
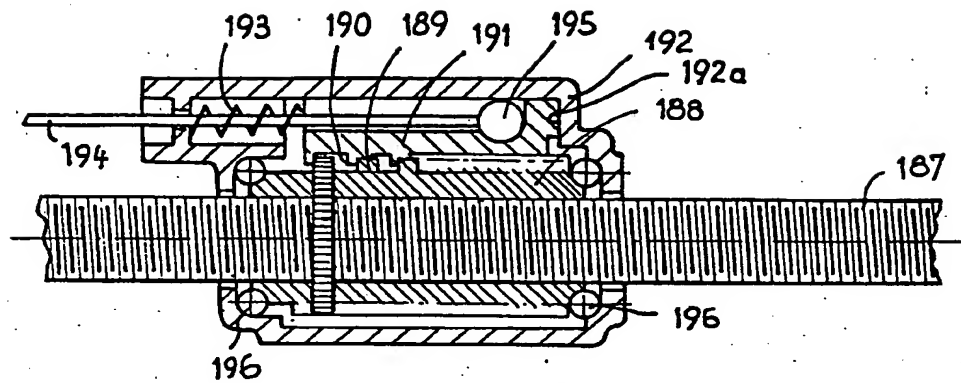
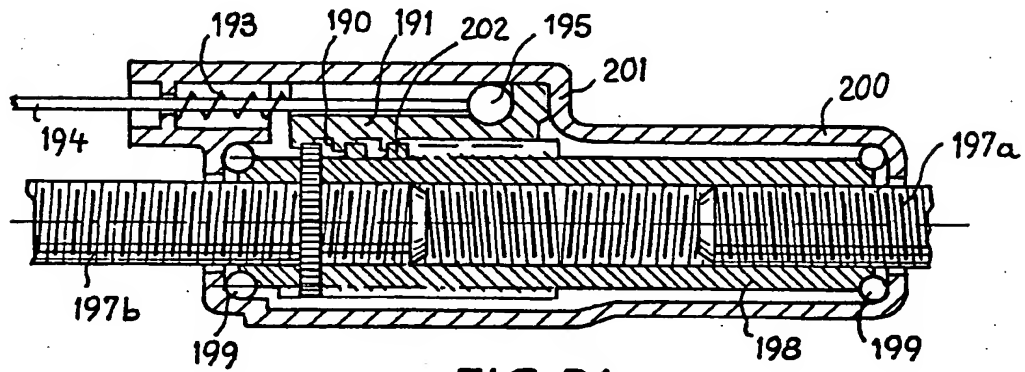
FIG. 24

FIG. 25FIG. 26

10/11

FIG. 28FIG. 29

FIG. 30FIG. 31

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ BLACK BORDERS
- ☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- ☐ FADED TEXT OR DRAWING
- ☒ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
- ☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
- ☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
- ☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
- ☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
- ☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
- ☐ OTHER: _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.